

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公表特許公報(A)

(11) 特許出願公表番号
特表2015-523221
(P2015-523221A)

(43) 公表日 平成27年8月13日(2015.8.13)

(51) Int. Cl.	F I	テーマコード (参考)
B 2 5 J 5/00 (2006.01)	B 2 5 J 5/00 F	3 C 7 0 7
B 2 5 J 18/06 (2006.01)	B 2 5 J 18/06	3 J 0 6 2
F 1 6 H 21/02 (2006.01)	F 1 6 H 21/02	

審査請求 未請求 予備審査請求 有 (全 14 頁)

(21) 出願番号 特願2015-514518 (P2015-514518)	(71) 出願人 311003754 アルデバラン ロボティクス フランス国、75015・パリ、リュ・デ ュ・コロネル・ピエール・アビア・43
(86) (22) 出願日 平成25年5月31日(2013.5.31)	(74) 代理人 110001173 特許業務法人川口国際特許事務所
(85) 翻訳文提出日 平成27年1月8日(2015.1.8)	(72) 発明者 メゾニエ, ブリュノ フランス国、75014・パリ、アブニ ュ・デュ・ジェネラル・ルクレール、19、 ピラ・アドリエヌヌ
(86) 国際出願番号 PCT/EP2013/061224	Fターム(参考) 3C707 BS18 CU07 HS01 WA03 WM26 3J062 AA38 AB26 AC10 CB02 CB20 CB28 CB30 CB33
(87) 国際公開番号 W02013/178772	
(87) 国際公開日 平成25年12月5日(2013.12.5)	
(31) 優先権主張番号 1255078	
(32) 優先日 平成24年6月1日(2012.6.1)	
(33) 優先権主張国 フランス (FR)	

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 ヒューマノイドロボット用脊柱

(57)【要約】

本発明は、ヒューマノイドロボット用脊柱であって、ロボット(10)の骨盤に固定するように意図された下部ベース(11)と、ロボット(10)の首(14)に固定するように意図された上部ベース(13)とを備え、下部ベース(11)に対する上部ベース(13)の2つの回転を可能にし、第1の回転が矢状軸(21)を中心とし、第2の回転が横軸(22)を中心とする脊柱(10)に関する。本発明によれば、脊柱(20)は、可撓性ロッド(25)およびリニアアクチュエータ(26、27)を備え、ロッド(25)は、その端部(28、30)のうちの第1の端部において、ベース(11、13)のうちの第1のベースの点(29)で差し込まれ、かつベース(11、13)のうちの第2のベースの点(31)で少なくとも案内され、アクチュエータ(26、27)の両方が、アンカ点(32、33、34、35)で2つのベース(11、13)間に固定されている。ベース(11、13)のそれぞれに対して、2つのアクチュエータ(26、27)のアンカ点(32、33、34、35)、およびロッド(25)の差込点または案内点

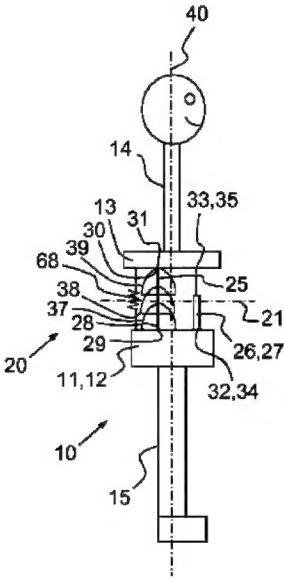


FIG.1